

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出 願 年 月 日  
Date of Application:

2002年 7月12日

出 願 番 号  
Application Number:

特願2002-204048

[ST.10/C]:

[JP2002-204048]

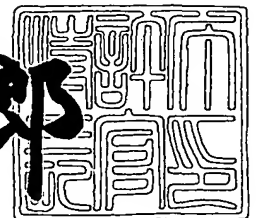
出 願 人  
Applicant(s):

本田技研工業株式会社

2003年 6月23日

特 許 庁 長 官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

太田 信一郎



出証番号 出証特2003-3049139

【書類名】 特許願

【整理番号】 H102088001

【提出日】 平成14年 7月12日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 G03B 17/00  
G06T 1/00

【発明の名称】 指示認識装置及び自律ロボット

【請求項の数】 6

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研  
究所内

【氏名】 横山 太郎

【特許出願人】

【識別番号】 000005326

【氏名又は名称】 本田技研工業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100064908

【弁理士】

【氏名又は名称】 志賀 正武

【選任した代理人】

【識別番号】 100108578

【弁理士】

【氏名又は名称】 高橋 詔男

【選任した代理人】

【識別番号】 100101465

【弁理士】

【氏名又は名称】 青山 正和

【選任した代理人】

【識別番号】 100094400

【弁理士】

【氏名又は名称】 鈴木 三義

【選任した代理人】

【識別番号】 100107836

【弁理士】

【氏名又は名称】 西 和哉

【選任した代理人】

【識別番号】 100108453

【弁理士】

【氏名又は名称】 村山 靖彦

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 008707

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9705358

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 指示認識装置及び自律ロボット

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 得られた画像から周囲に居る人間の姿勢が意味する指示を認識する指示認識装置であって、

前記画像から前記人間の候補である物体の輪郭を抽出する輪郭抽出手段と、

前記画像中における前記輪郭内の各画素毎の距離を求める距離計測手段と、

前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の手の候補領域を探索する手候補探索手段と、

前記手の候補領域から手の主軸方向を求める主軸算出手段と、

前記手の主軸方向と前記手の候補領域に基づいて、手先位置を求める手先算出手段と、

前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の頭の位置を求める頭位置算出手段と、

前記手先位置と前記頭位置とから前記人間の指差している方向を求める指示方向算出手段と

を備えたことを特徴とする指示認識装置。

【請求項 2】 得られた画像から周囲に居る人間の姿勢が意味する指示を認識する指示認識装置であって、

前記画像から前記人間の候補である物体の輪郭を抽出する輪郭抽出手段と、

前記画像中における前記輪郭内の各画素毎の距離を求める距離計測手段と、

前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の手の候補領域を探索する手候補探索手段と、

前記手の候補領域から手の主軸方向を求める主軸算出手段と、

前記手の主軸方向と前記手の候補領域に基づいて、手先位置を求める手先算出手段と、

前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の頭の位置を求める頭位置算出手段と、

前記頭位置算出手段によって求めた頭位置に基づいて前記人間の目位置を求め

る目位置算出手段と、

前記手先位置と前記目位置とから前記人間の指差している方向を求める指示方向算出手段と

を備えたことを特徴とする指示認識装置。

【請求項 3】 前記指示認識装置は、

前記指示方向算出手段によって求めた指差している方向と前記距離計測手段によって求めた画像の各画素毎の距離に基づいて、指差した先の位置を求める指示位置算出手段をさらに備えたことを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の指示認識装置。

【請求項 4】 前記指示認識装置は、

前記主軸算出手段によって求めた手の主軸方向と前記指示方向算出手段によって求めた指差している方向とを合成することで指示された方向を合成して求める方向合成手段をさらに備えたことを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の指示認識装置。

【請求項 5】 請求項 1 ないし 4 のいずれかに記載の指示認識装置を備えた自律ロボットであって、

前記指示認識装置によって得られた指示方向に基づいて行動を起こす応答処理手段を備えたことを特徴とする自律ロボット。

【請求項 6】 前記自律ロボットは、二足歩行の人間型ロボットであることを特徴とする請求項 5 に記載の自律ロボット。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、画像を使用して人間の姿勢を認識することにより人間が出す指示を認識する指示認識装置及び自律ロボットに関する。

【0002】

【従来の技術】

従来から人間が発する音声指示を音声認識することにより、自己に対する指示を認識して行動を起こす自律ロボットが知られている。これは、自律ロボットに

対して指示する場合において、指示する者は特別な装置を用いることなく指示を与えることができるという特徴を有している。

ところで、音声による指示系統は、騒音が多い場所では音声認識率が低下するため、指示を正確に伝達することができないという問題を有している。さらに、音声認識は、認識率を向上させるためには音声を発する人物の音声を予め登録する必要がある、誰でも指示を与えることができるわけではない。

#### 【 0 0 0 3 】

このような問題を解決するために、画像情報を用いて人物の身体姿勢を認識し、その姿勢が意味する指示を認識する手法が試みられており、ロボットが、指示を出す人物の指先が指している物体を認識して、次の動作を起こすなどの分野で利用されている。

#### 【 0 0 0 4 】

##### 【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、従来の画像情報を用いて人物の身体姿勢を認識する手法は、特別な道具を使用したり、身につけたりしなければならず、指示を出す人物にとって是不自由であるという問題がある。また、指示の仕方が指先や手先の延長である場合において、指示している位置が遠くなるとより遠方方向へずれてしまうという問題もある。また、指示を出す場合に肘を曲げて指示をすると指示位置の検出精度が悪くなるという問題もある。

#### 【 0 0 0 5 】

本発明は、このような事情に鑑みてなされたもので、指示する人物が特別な道具などを用いることなしに、自然な状態で指示動作をすることができ、かつ精度の高い指示認識を行うことが可能な指示認識装置及び指示認識結果に基づいて行動を起こす自律ロボットを提供することを目的とする。

#### 【 0 0 0 6 】

##### 【課題を解決するための手段】

請求項 1 に記載の発明は、得られた画像から周囲に居る人間の姿勢が意味する指示を認識する指示認識装置であって、前記画像から前記人間の候補である物体の輪郭を抽出する輪郭抽出手段と、前記画像中における前記輪郭内の各画素毎の

距離を求める距離計測手段と、前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の手の候補領域を探索する手候補探索手段と、前記手の候補領域から手の主軸方向を求める主軸算出手段と、前記手の主軸方向と前記手の候補領域に基づいて、手先位置を求める手先算出手段と、前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の頭の位置を求める頭位置算出手段と、前記手先位置と前記頭位置とから前記人間の指差している方向を求める指示方向算出手段とを備えたことを特徴とする。

この構成によれば、手の候補領域から手の主軸を求め、手の主軸と手の候補領域に基づいて、手先位置を求めるとともに、人間の頭の位置を求め、手先位置と頭位置とから人間の指差している方向を求めるようにしたため、予め人物の指示動作の形態を記憶したり、特別な道具を用いることなしに、指示動作を認識することができるとともに、精度の高い認識を行うことができる。

#### 【0007】

請求項2に記載の発明は、得られた画像から周囲に居る人間の姿勢が意味する指示を認識する指示認識装置であって、前記画像から前記人間の候補である物体の輪郭を抽出する輪郭抽出手段と、前記画像中における前記輪郭内の各画素毎の距離を求める距離計測手段と、前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の手の候補領域を探索する手候補探索手段と、前記手の候補領域から手の主軸方向を求める主軸算出手段と、前記手の主軸方向と前記手の候補領域に基づいて、手先位置を求める手先算出手段と、前記輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて前記人間の頭の位置を求める頭位置算出手段と、前記頭位置算出手段によって求めた頭位置に基づいて前記人間の目位置を求める目位置算出手段と、前記手先位置と前記目位置とから前記人間の指差している方向を求める指示方向算出手段とを備えたことを特徴とする。

この構成によれば、手の候補領域から手の主軸方向を求め、手の主軸と手の候補領域に基づいて、手先位置を求めるとともに、人間の頭の位置を求め、求めた頭位置に基づいて目の位置をさらに求め、手先位置と目位置とから人間の指差している方向を求めるようにしたため、予め人物の指示動作の形態を記憶したり、特別な道具を用いることなしに、指示動作を認識することができるとともに、精

度の高い認識を行うことができる。

【 0 0 0 8 】

請求項 3 に記載の発明は、前記指示認識装置は、前記指示方向算出手段によって求めた指差している方向と前記距離計測手段によって求めた画像の各画素毎の距離に基づいて、指差した先の位置を求める指示位置算出手段をさらに備えたことを特徴とする。

この構成によれば、指差している方向と画像の各画素毎の距離に基づいて、指差した先の位置を求めるようにしたため、指差した位置を正確に認識することが可能となる。

【 0 0 0 9 】

請求項 4 に記載の発明は、前記指示認識装置は、前記主軸算出手段によって求めた手の主軸方向と前記指示方向算出手段によって求めた指差している方向とを合成することで指示された方向を合成して求める方向合成手段をさらに備えたことを特徴とする。

この構成によれば、求めた手の主軸方向と指差している方向とを合成して指示の方向を求めるようにしたため、指示方向の精度を向上させることが可能となる。これは、床や壁などを指差した場合の位置の計測精度を向上させることができる。

【 0 0 1 0 】

請求項 5 に記載の発明は、請求項 1 ないし 4 のいずれかに記載の指示認識装置を備えた自律ロボットであって、前記指示認識装置によって得られた指示方向に基づいて行動を起こす応答処理手段を備えたことを特徴とする。

この構成によれば、指示認識装置によって得られた指示方向に基づいて行動を起こすようにしたため、指示する人物が自然な状態で指示動作をすることができるとともに、精度の高い認識を行うことができる。

【 0 0 1 1 】

請求項 6 に記載の発明は、前記自律ロボットは、二足歩行の人間型ロボットであることを特徴とする。

【 0 0 1 2 】



## 【発明の実施の形態】

以下、本発明の一実施形態による指示認識装置及び自律ロボットを図面を参照して説明する。図 1 は同実施形態の構成を示すブロック図である。符号 1 は、2 台のカラー CCD を用いたステレオカメラ（以下、単にカメラと称する）である。符号 2 は、カメラ 1 で得られた画像に基づいて人物の指示を認識する指示認識部である。符号 3 は、人物が発する音声を集音するマイクである。符号 4 は、マイク 3 で集音した音声を認識する音声認識部である。符号 5 は、指示認識部 2 における指示認識結果に基づいて、自己（自律ロボット）の行動を起こすための処理を行う応答処理部である。符号 6 は、応答処理部 5 の出力に基づいて自律ロボットの動作（脚、頭部、腕等を動かす）を制御する行動制御部である。

## 【0013】

符号 2 1 は、カメラ 1 で得られた画像に対して、後の処理を簡単にするための前処理を施す前処理部であり、カメラ 1 から得られる 2 枚の画像に基づいて距離画像を求める処理と、カメラ 1 から得られるいずれかの画像からエッジ抽出と肌色領域の抽出を行う処理とを行う。符号 2 2 は、前処理が施された画像から動きのある移動体を抽出する動的輪郭抽出部である。符号 2 3 は、動的輪郭抽出部 2 2 における輪郭抽出結果に基づいて人物の頭位置（頭部の上端）を抽出する頭位置抽出部である。符号 2 4 は、頭位置抽出部 2 3 における頭位置抽出結果に基づいて人物の顔位置を抽出する顔位置抽出部である。符号 2 5 は、動的輪郭抽出部 2 2 における輪郭抽出結果に基づいて人物の手（掌及び腕を含む）を抽出する手位置抽出部である。符号 2 6 は、手位置抽出部 2 5 における手位置抽出結果に基づいて手先の位置を抽出する手先位置抽出部である。符号 2 7 は、頭位置抽出部 2 3、顔位置抽出部 2 4、手位置抽出部 2 5、手先位置抽出部 2 6 のそれぞれの出力結果に基づいて、人物の指示を認識する指示方向算出部である。指示方向算出部 2 7 は、得られた処理結果に基づいて、人物が指差している方向を認識して、この方向を応答処理部 5 へ出力する。

## 【0014】

ここで、自律ロボット R の構成を簡単に説明する。図 1 4 は、二足歩行の人間型自律ロボット R を外観を示す説明図である。この図において、符号 R 1 は、指

示認識部 2、応答処理部 5、行動制御部 6 が搭載される制御装置搭載部である。符号 R 2 は、頭部であり、カメラ 1、マイク 4、スピーカ 5 が備えられる。符号 R 3 は腕部であり、符号 R 4 は脚部である。頭部 R 2、腕部 R 3、脚部 R 4 の動作は、行動制御部 7 によって制御される。

## 【 0 0 1 5 】

## ＜第 1 の指示認識動作＞

次に、図 1 に示す指示認識部 2 の動作を説明する。初めに、図 2 を参照して、第 1 の指示認識動作を説明する。まず、前処理部 2 1 は、カメラ 1 で得られる 2 枚の画像から距離画像を生成して、内部に保持する。続いて、前処理部 2 1 は、2 台のカメラ 1 のうち基準カメラとして予め決められている一方のカメラの基準画像からエッジ抽出と肌色領域抽出を行い、抽出結果を内部に保持する。

## 【 0 0 1 6 】

次に、動的輪郭抽出部 2 2 は、スネーク手法を用いて動的な輪郭抽出を行い、人物である可能性が高い部分の輪郭を抽出して（ステップ S 1）出力する。スネーク手法は、スネーク（snakes）と呼ばれる動的な閉曲線による輪郭線モデルを用いることが特徴で、画像中で物体の形状が時間的に変化していても対象物体の形状の抽出が可能であるという特徴を有している。このスネークは、対象物体の形状とスネークの形状が一致したときにエネルギーが最小になるように、その位置と形状によりエネルギー関数を設定する。具体的には曲線の滑らかさによる内部的なエネルギー、曲線と対象物体の輪郭との誤差のエネルギー、外的な拘束力によるエネルギーなどの和によって定義される。画像中の対象物体の輪郭に対して、エネルギーが局所最小解に到達するまで、位置と形状を動的に調整していくことによって、輪郭形状の抽出問題がエネルギー最小化という最適化問題として扱うことが可能となる。これによって、画像中における人物である可能性が高い領域を得ることができる。

## 【 0 0 1 7 】

次に、頭位置抽出部 2 3 は、動的輪郭抽出部 2 2 の出力に基づいて、頭位置を抽出する（ステップ S 2）。ここで、頭位置を抽出する動作を図 3、図 9（a）を参照して説明する。図 9（a）において、符号 A は、動的輪郭抽出部 2 2 の出

力である動的輪郭である。まず、この動的輪郭で囲まれる領域の重心位置（１）を求め（ステップＳ６）、続いて、輪郭内の平均距離を距離画像を参照して求める（ステップＳ７）。次に、頭位置探索領域を設定する（ステップＳ８）。これは、輪郭重心のｘ座標に予め決められた人間の平均肩幅 $W$ の $1/2$ を加算と減算して得られるｘ座標値を求め、この２つのｘ座標値を通る垂直線を求める（２）。そして、２つの垂直線に挟まれた領域を探索領域とする。次に、この探索領域内の最上端を頭位置（３）とする（ステップＳ９）。この頭位置座標は指示方向算出部２７と顔位置抽出部２４へ通知される。

## 【 0 0 1 8 】

次に、手位置抽出部２５は、動的輪郭抽出で抽出された輪郭内における手の位置を抽出する（ステップＳ３）。ここで、図４を参照して、手位置抽出動作を説明する。手位置抽出部２５は、頭位置座標と左右の手の届く範囲に基づいて手の探索領域を設定する（ステップＳ１０）。続いて、手位置抽出部２５は、先に設定した手の探索領域内に存在する動的輪郭抽出で抽出された輪郭内の平均距離を求める（ステップＳ１１）。そして、手位置抽出部２５は、ここで求めた平均距離が動的輪郭全体の平均距離 $\pm \alpha$ 内に収まっていれば、この輪郭を手と見なす判定をする（ステップＳ１２）。ここで、 $\alpha$ は腕の長さである。ここで、抽出された手位置の座標は、手先位置抽出部２６へ通知される。

## 【 0 0 1 9 】

次に、指示方向算出部２７は、頭位置抽出部２３、顔位置抽出部２４及び手先位置抽出部２６のそれぞれから通知された頭位置及び顔位置、手先位置に基づいて指示方向の判定を行う（ステップＳ４）。

## 【 0 0 2 0 】

ここで、図１０～１３を参照して、ステップＳ４において頭位置抽出部２３、顔位置抽出部２４及び手先位置抽出部２６のそれぞれから通知された頭位置及び顔位置、手先位置に基づいて指示方向の判定を行うことにより、人物が指差している位置を認識する動作を説明する。図１０は、指示方向算出部２７の動作を示すフローチャートである。図１１～１３は、指示方向算出動作を示す説明図である。

まず、顔位置抽出部 2 4 は、頭位置抽出部 2 3 より指示を出す人物の頭位置情報を取得する。また、手先位置抽出部 2 6 は、指示を出す人物の手位置情報を取得する（ステップ S 5 1）。ここで得られる情報は、頭位置の座標値、顔の中心部座標値と顔部分の肌色領域面積と髪部分の黒色領域面積、手位置の座標値である。

#### 【 0 0 2 1 】

次に、手先位置抽出部 2 6 は、取得した手位置の座標値  $P_{arm}$ （図 1 1（a））を中心点とする探索円を設定する。この探索円の直径は、腕より小さく、手（掌）より大きくなるように設定する。例えば、半径 1 2 c m と予め決めておき、手位置の座標値  $P_{arm}$  に基づき、カメラ 1 との距離を考慮して、画像上における探索円の大きさを決定して 2 次元画像上に設定する（図 1 1（b））。続いて、手先位置抽出部 2 6 は、探索円内に存在する手の画素を抽出する。この抽出処理によって、各画素の 3 次元空間上の座標値が得られることとなる。そして、指示方向算出部 2 7 は、得られた複数の 3 次元座標値を用いて主成分分析の固有値解析法により手の主軸に相当する直線（図 1 1（c））に示す符号 L）を求める（ステップ S 5 2）。この直線は、3 次元空間上の直線となる。

#### 【 0 0 2 2 】

次に、手先位置抽出部 2 6 は、求めた主軸と探索円内に存在する手を構成する画素の座標値より、探索円内存在する手の両端（図 1 1（d））に示す符号 E 1、E 2）を求める（ステップ S 5 3）。

#### 【 0 0 2 3 】

次に、先に求めた探索円内存在する手の両端のうち、どちらが手の先端であるかを判定し、手先位置  $P_{hand}$  と手の方向ベクトル  $V_{arm}$ （図 1 1（e））を求める（ステップ S 5 4）。手の先端であるか否かの判定は、求めた両端に半径 2 0 c m 探索円を設定し、2 つの探索円内に手の部分に相当する画素が存在するか否かで判定する。図 1 1（e）の例では、探索円 C 1 内には、図 1 1（b）の探索円で抽出した手の部分のみが存在するのに対して、探索円 C 2 内には、図 1 1（b）の探索円で抽出した手の部分以外の腕の部分が含まれているため、探索円 C 1 側の端点 E 1 が手先であることを判定することができる。

## 【0024】

これまでの動作によって、指示を出す人物の手先位置と手の方向ベクトルが求められたこととなり、ここで得られた結果は、指示方向算出部27へ出力する。

## 【0025】

次に、顔位置抽出部24は、顔部分の肌色領域面積と髪部分の黒色領域面積との比によって顔の向きを求め、さらに、目の位置を求める（ステップS55）。目の位置は、以下のようにして求める。まず、顔の中心部座標値P<sub>head</sub>のx成分の座標値（カメラ1からの距離方向）のみに8cmを加算し、得られた座標値P'<sub>head</sub>を中心として球面を定義し、仮想の頭とする。そして、球面の中心座標P'<sub>head</sub>と先に求めた手先位置座標P<sub>hand</sub>とを結ぶ線分と仮想の頭である球面との交点のx座標値の垂直面を定義し、z座標を垂直に球面の中心から+15°回転した位置を目の位置P<sub>eye</sub>とする（図13）。この目の位置P<sub>eye</sub>は、指示方向算出部27へ出力する。

## 【0026】

次に、指示方向算出部27は、目の位置P<sub>eye</sub>と手先位置P<sub>hand</sub>とを結ぶベクトルV<sub>ey\_ha</sub>を求める（ステップS56）。続いて、指示方向算出部27は、（1）式によって、目の位置P<sub>eye</sub>と手先位置P<sub>hand</sub>とを結ぶベクトルV<sub>ey\_ha</sub>と、手の方向ベクトルV<sub>arm</sub>とを正規化して、合成ベクトルV<sub>po</sub>を求める（ステップS57）。

## 【数1】

$$V_{po} = \left( \frac{V_{ey\_ha}}{|V_{ey\_ha}|} + \frac{V_{arm}}{|V_{arm}|} \right)$$

## 【0027】

次に、指示方向算出部27は、直前の6フレーム以上の画像から取得したV<sub>arm</sub>とP<sub>arm</sub>とから、平均ベクトルを求め、この平均ベクトルとの角度差が最小と最大であるものを取り除いたもののみから再び平均ベクトルを求め、この平均ベク

トルとの角度差が所定値以内であるものが4フレーム以上得られたか否かを判定し（ステップS58）、この条件を満たすまで処理を繰り返す。

#### 【0028】

次に、指示方向算出部27は、合成ベクトル $V_{po}$ の延長して、物体との交点を求める（ステップS59）。この交点が、指示を出す人物が指差している位置に相当する。このとき、物体を床面とすると、指示を出した人物の足元に基づいて床面高さを求めるか、カメラ1の位置、パン角及びチルト角に基づいて床面の高さを求めるようにすれば、合成ベクトル $V_{po}$ と床面の交点は算術演算で求めることが可能である（図13）。

#### 【0029】

#### <第2の指示認識動作>

次に、図5を参照して、第2の指示認識動作を説明する。図5は、図2に示す手位置抽出（ステップS3）の動作を示す図であり、図4に示す第1の指示認識動作における手位置抽出動作に相当するものである。

まず、手位置抽出部25は、頭位置座標と左右の手の届く範囲に基づいて手の探索領域を設定する（ステップS21）。続いて、手位置抽出部25は、前処理で得られた肌色領域と動的領域に基づいて、動的領域内の肌色領域を抽出する（ステップS22）。次に、手位置抽出部25は、距離画像を参照して、ここ得られた肌色領域の平均距離を求める（ステップS23）。そして、手位置抽出部25は、ここで求めた平均距離が動的輪郭全体の平均距離 $\pm \alpha$ 内に収まっているれば、この輪郭を手と見なす判定をする（ステップS24）。ここで、 $\alpha$ は腕の長さである。ここで、抽出された手位置の座標は指示方向算出部27へ通知される。

第2の指示認識動作において、図5に示す手位置抽出動作以外は、第1の指示認識動作と同一である。

#### 【0030】

#### <第3の指示認識動作>

次に、図6、7、8を参照して第3の指示認識動作を説明する。まず、前処理部21は、カメラ1で得られる2枚の画像から距離画像を生成して、内部に保持する。続いて、前処理部21は、2台のカメラ1のうち基準カメラとして予め決

められている一方のカメラの基準画像からエッジ抽出と肌色領域抽出を行い、抽出結果を内部に保持する。次に、動的輪郭抽出部 2 2 は、スネーク手法を用いて動的な輪郭抽出を行い、人物である可能性が高い部分の輪郭を抽出して（ステップ S 3 1）出力する。

#### 【 0 0 3 1 】

次に、頭位置抽出部 2 3 は、動的輪郭抽出部 2 2 の出力に基づいて、頭位置を抽出する（ステップ S 3 2）。ここでの動作は、第 1 の動作と同一であるので、詳細な説明を省略する。ここで抽出された頭位置座標は顔位置抽出部 2 4、指示方向算出部 2 7、手位置抽出部 2 5 へそれぞれ通知される。

#### 【 0 0 3 2 】

次に、顔位置抽出部 2 4 は、人物の顔の中心点を抽出する（ステップ S 3 3）。ここで、図 7、9 を参照して、顔の中心点を抽出する動作を説明する。まず、顔位置抽出部 2 4 は、顔探索領域を設定する（ステップ S 3 8）。この顔探索領域は、先に求めた頭位置の座標を参照して、頭位置を上端として予め決められている標準顔の大きさに基づく空間領域を論理的に定義することにより設定する。続いて、顔位置抽出部 2 4 は、先に設定した顔探索領域内の肌色領域を抽出し、この肌色領域の中心を顔位置として抽出する（ステップ S 3 9）。これによって図 9（b）に示す顔位置（4）が抽出されたこととなる。

#### 【 0 0 3 3 】

次に、手位置抽出部 2 5、手先位置抽出部 2 6 は、手位置と手先（手首より先の部分）を抽出する（ステップ S 3 5）。ここで、図 8 を参照して、手位置抽出動作および手先抽出動作を説明する。手位置抽出部 2 5 は、頭位置座標と左右の手の届く範囲に基づいて手の探索領域を設定する（ステップ S 4 1）。続いて、手位置抽出部 2 5 は、前処理で得られた肌色領域と動的領域に基づいて、動的領域内の肌色領域を抽出する（ステップ S 4 2）。次に、手位置抽出部 2 5 は、距離画像を参照して、ここで得られた肌色領域の平均距離を求める。そして、手位置抽出部 2 5 は、ここで求めた平均距離が動的輪郭全体の平均距離  $\pm \alpha$  内に収まっていれば、この輪郭を手と見なす判定をする（ステップ S 4 3）。ここで、 $\alpha$  は腕の長さである。

## 【0034】

次に、手先位置抽出部26は、ステップS43において手と見なす輪郭の中心を基準として手先位置抽出用探索範囲を設定する（ステップS44）。この探索範囲は、距離画像を参照して、人物の腕の長さを推定して設定する。続いて手先位置抽出部26は、手先位置抽出用探索範囲内における肌色領域の輪郭の上下左右の端点を抽出する（ステップS45）。そして、手位置抽出部25は、得られた端点のうち顔の中心から最も遠い端点を手先位置として抽出する（ステップS46）。この手先位置座標は、指示方向算出部27へ通知される。

## 【0035】

次に、指示方向算出部27は、通知された頭位置、顔位置及び手先位置座標に基づいて指示方向を判定する（ステップS35）。この指示方向判定処理動作は前述した動作と同一であるので、ここでは詳細な説明を省略する。

## 【0036】

このように、指示認識を行う対象となる人物の抽出に動的輪郭抽出を適用するとともに、同時に距離画像を参照するようにしたため、複数の人物が視野内に存在する場合であっても指示認識を確実に行うことが可能となるとともに、抽出された輪郭情報から顔や手などの人物の特徴点を検出し、これらの特徴点の位置関係から人物が指差している位置を認識するようにしたため、信頼性が高くかつ高速処理が可能である指示認識を実現することができる。また、床面等の位置を正確に指示することができるため、自律ロボットに対して移動先を指示したり、床に落ちたものを拾うように指示したりすることが容易になる。

## 【0037】

なお、図1における各処理部の機能を実現するためのプログラムをコンピュータ読み取り可能な記録媒体に記録して、この記録媒体に記録されたプログラムをコンピュータシステムに読み込ませ、実行することにより指示認識処理及び応答処理を行ってもよい。なお、ここでいう「コンピュータシステム」とは、OSや周辺機器等のハードウェアを含むものとする。また、「コンピュータシステム」は、WWWシステムを利用している場合であれば、ホームページ提供環境（あるいは表示環境）も含むものとする。また、「コンピュータ読み取り可能な記録媒



体」とは、フレキシブルディスク、光磁気ディスク、ROM、CD-ROM等の可搬媒体、コンピュータシステムに内蔵されるハードディスク等の記憶装置のことをいう。さらに「コンピュータ読み取り可能な記録媒体」とは、インターネット等のネットワークや電話回線等の通信回線を介してプログラムが送信された場合のサーバやクライアントとなるコンピュータシステム内部の揮発性メモリ（RAM）のように、一定時間プログラムを保持しているものも含むものとする。

## 【0038】

また、上記プログラムは、このプログラムを記憶装置等に格納したコンピュータシステムから、伝送媒体を介して、あるいは、伝送媒体中の伝送波により他のコンピュータシステムに伝送されてもよい。ここで、プログラムを伝送する「伝送媒体」は、インターネット等のネットワーク（通信網）や電話回線等の通信回線（通信線）のように情報を伝送する機能を有する媒体のことをいう。また、上記プログラムは、前述した機能の一部を実現するためのものであっても良い。さらに、前述した機能をコンピュータシステムにすでに記録されているプログラムとの組み合わせで実現できるもの、いわゆる差分ファイル（差分プログラム）であってても良い。

## 【0039】

## 【発明の効果】

以上説明したように、請求項1に記載の発明によれば、手の候補領域から手の主軸を求め、手の主軸と手の候補領域に基づいて、手先位置を求めるとともに、人間の頭の位置を求め、手先位置と頭位置とから人間の指差している方向を求めるようにしたため、予め人物の指示動作の形態を記憶したり、特別な道具を用いることなしに、指示動作を認識することができるとともに、精度の高い認識を行うことができるという効果が得られる。

また、請求項2に記載の発明によれば、手の候補領域から手の主軸方向を求め、手の主軸と手の候補領域に基づいて、手先位置を求めるとともに、人間の頭の位置を求め、求めた頭位置に基づいて目の位置をさらに求め、手先位置と目位置とから人間の指差している方向を求めるようにしたため、予め人物の指示動作の形態を記憶したり、特別な道具を用いることなしに、指示動作を認識することが

できるとともに、精度の高い認識を行うことができるという効果が得られる。

また、請求項 3 に記載の発明によれば、指差している方向と画像の各画素毎の距離に基づいて、指差した先の位置を求めるようにしたため、指差した位置を正確に認識することが可能になるという効果が得られる。

請求項 4 に記載の発明によれば、求めた手の主軸方向と指差している方向とを合成して指示の方向を求めるようにしたため、指示方向の精度を向上させることが可能になるという効果が得られる。これは、床や壁などを指差した場合の位置の計測精度を向上させることができる。

請求項 5 に記載の発明によれば、指示認識装置によって得られた指示方向に基づいて行動を起こすようにしたため、予め人物の指示動作の形態を記憶したり、特別な道具を用いることなしに、指示動作を認識することができるとともに、精度の高い認識を行うことができるという効果が得られる。

#### 【図面の簡単な説明】

- 【図 1】 本発明の一実施形態の構成を示すブロック図である。
- 【図 2】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示すフローチャートである。
- 【図 3】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示すフローチャートである。
- 【図 4】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示すフローチャートである。
- 【図 5】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示すフローチャートである。
- 【図 6】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示すフローチャートである。
- 【図 7】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示すフローチャートである。
- 【図 8】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示すフローチャートである。
- 【図 9】 図 1 に示す指示認識部 2 の動作を示す説明図である。
- 【図 10】 指示方向を算出する動作を示すフローチャートである。
- 【図 11】 手先位置を算出する動作を示す説明図である。
- 【図 12】 指差している方向を算出する動作を示す説明図である。
- 【図 13】 指差している方向を算出する動作を示す説明図である。
- 【図 14】 自律ロボットの外観を示す説明図である。

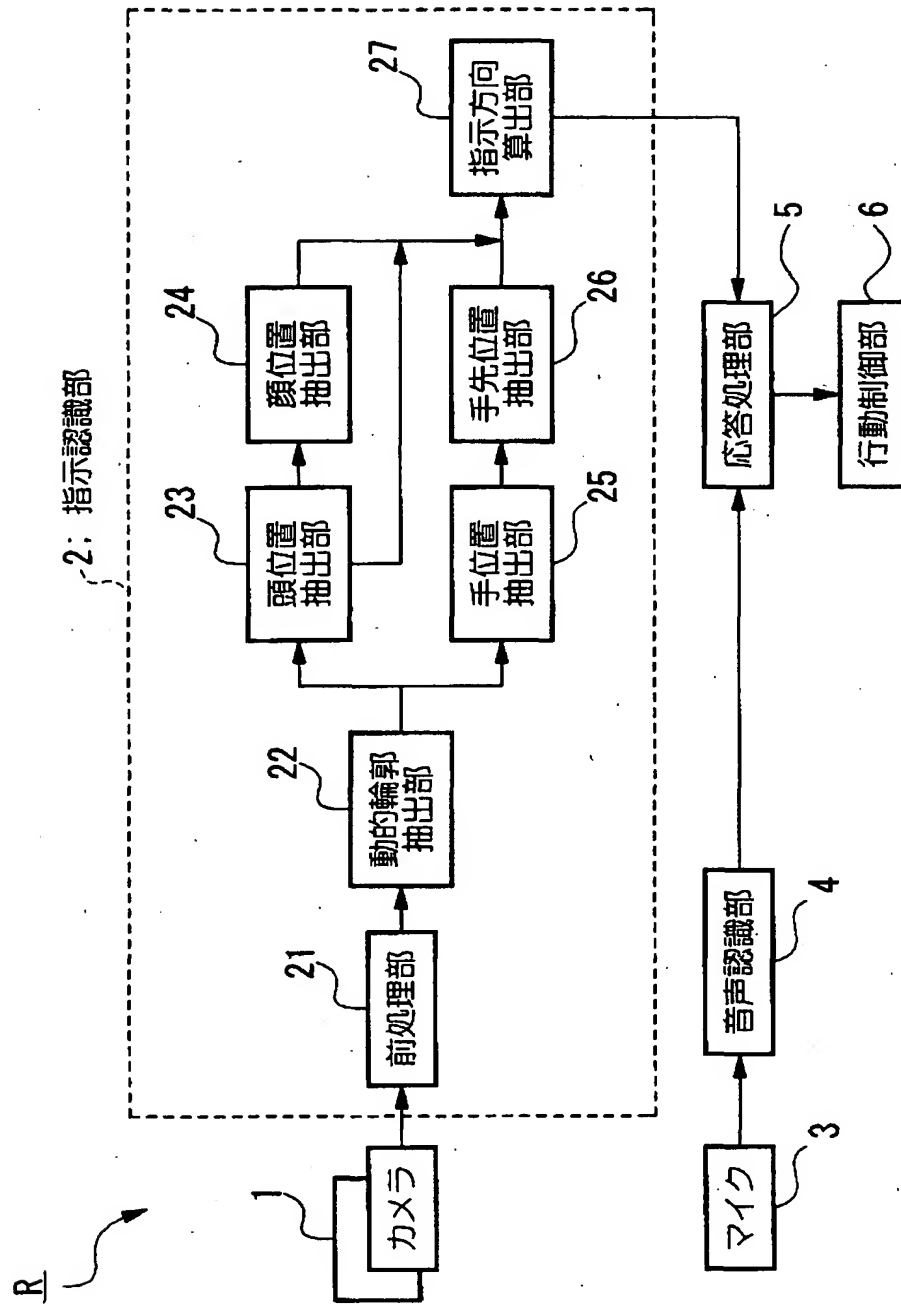
#### 【符号の説明】

1 . . . カメラ                      2 . . . 指示認識部

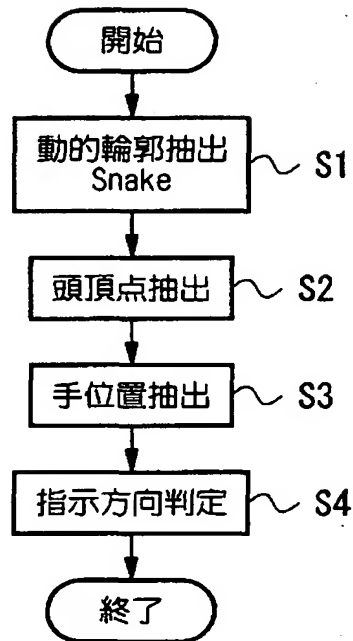
2 1 . . . 前処理部	2 2 . . . 動的輪郭抽出部
2 3 . . . 頭位置抽出部	2 4 . . . 顔位置抽出部
2 5 . . . 手位置抽出部	2 6 . . . 手先位置抽出部
2 7 . . . 指示方向算出部	5 . . . 応答処理部
6 . . . 行動制御部	

【書類名】 図面

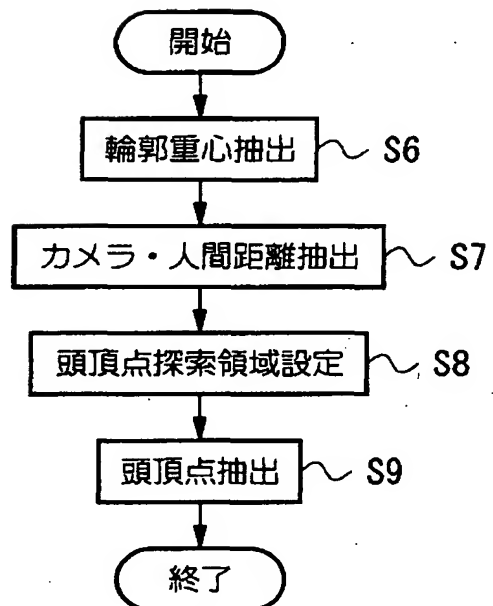
【図1】



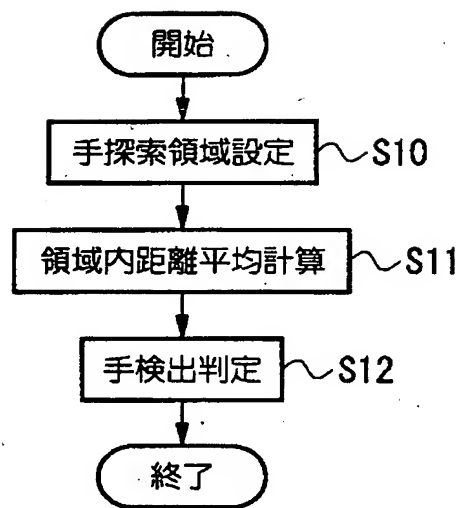
【図 2】



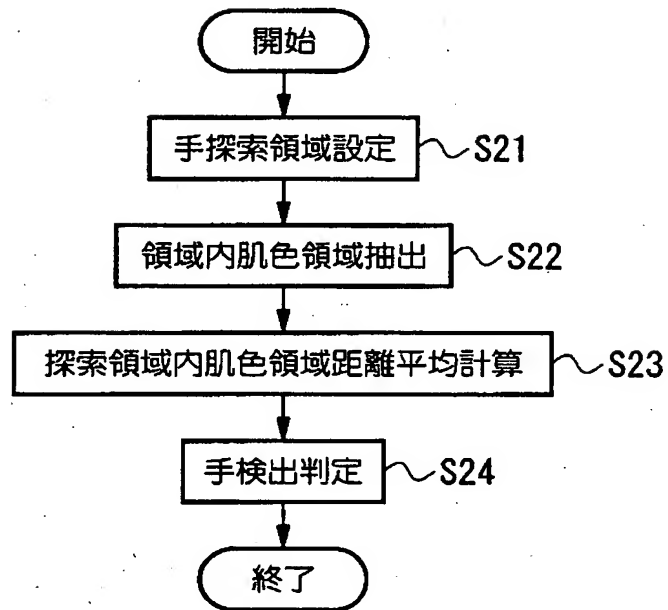
【図 3】



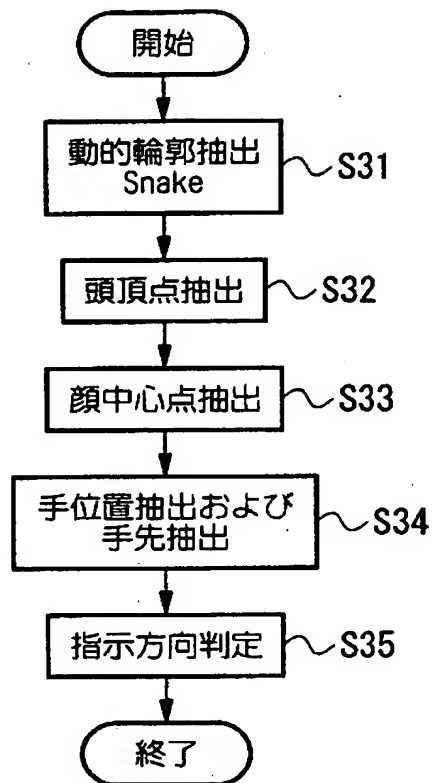
【図 4】



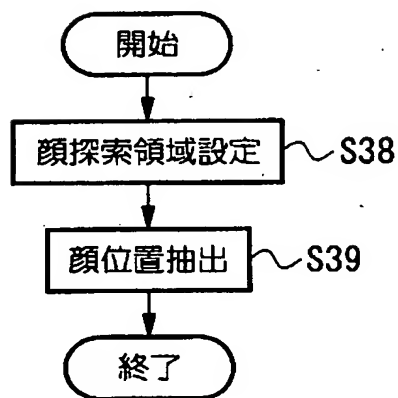
【図 5】



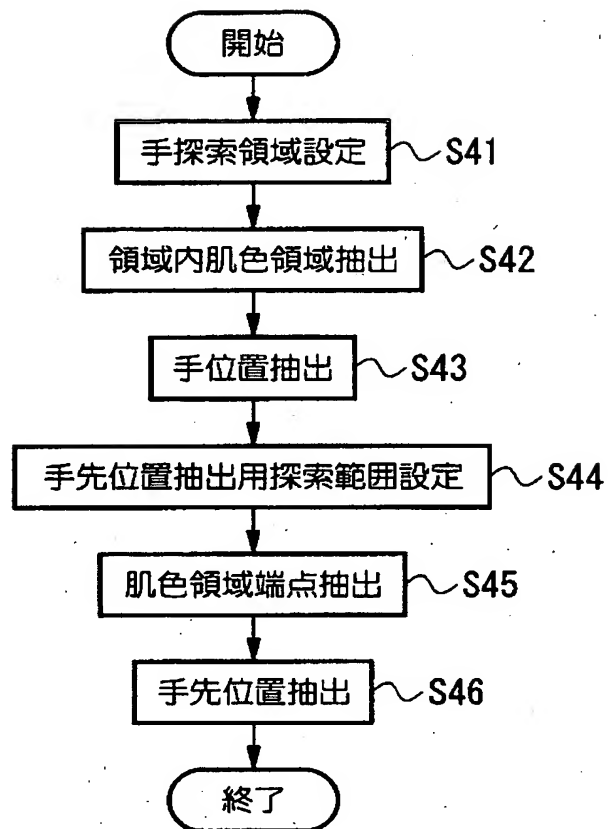
【図 6】



【図 7】

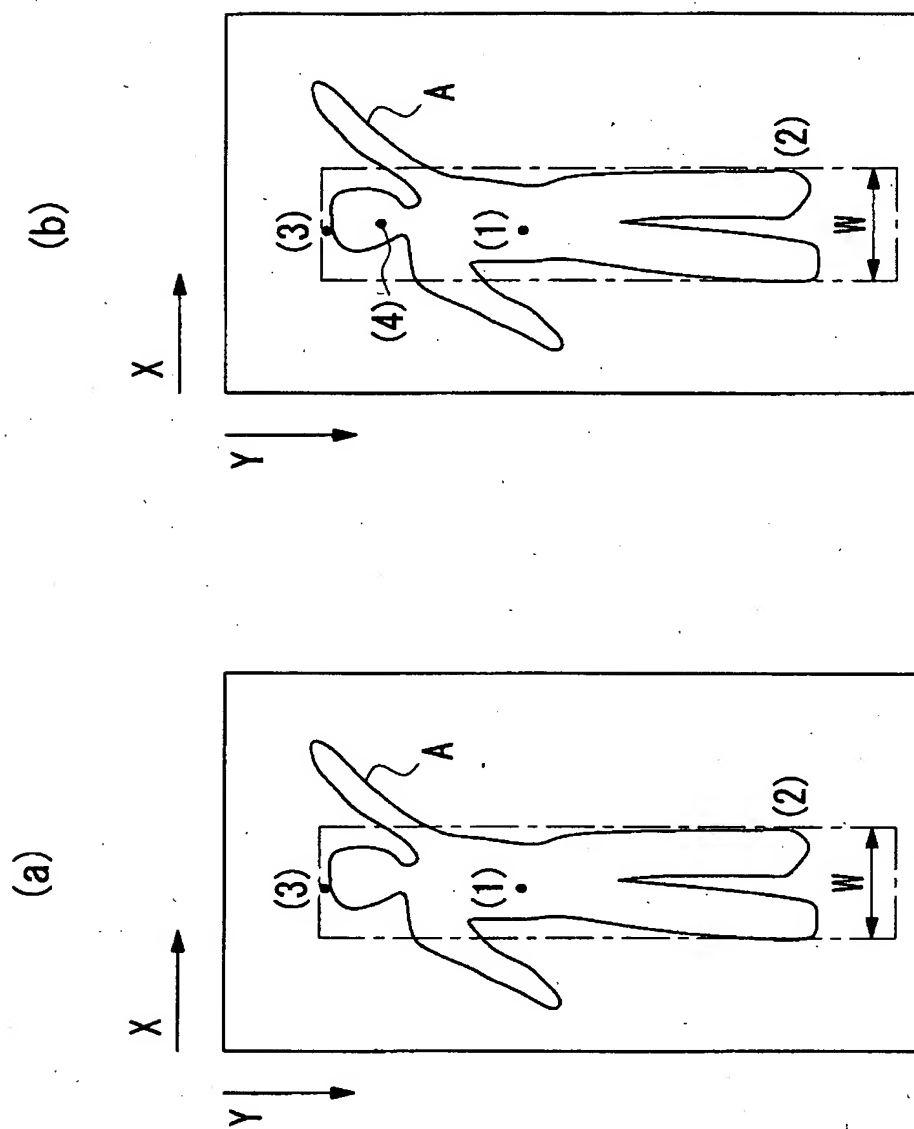


【図 8】

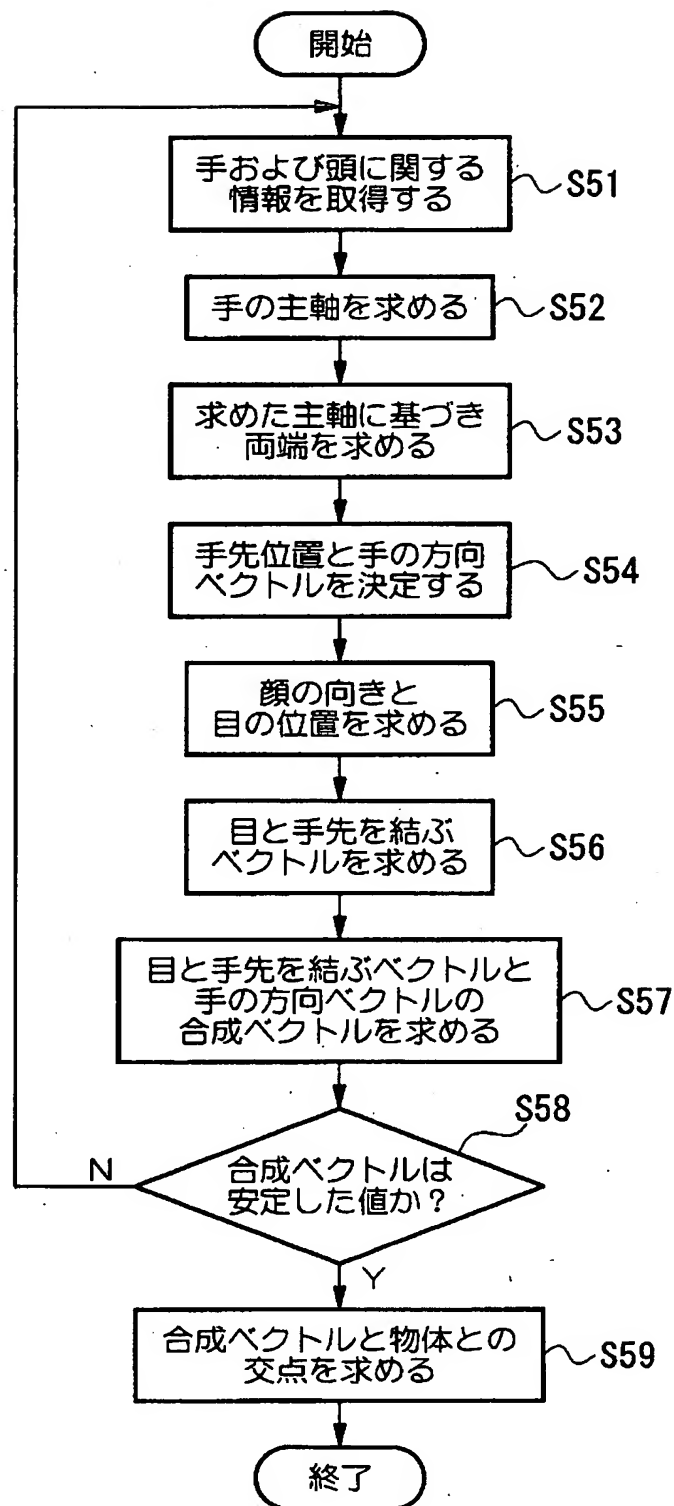




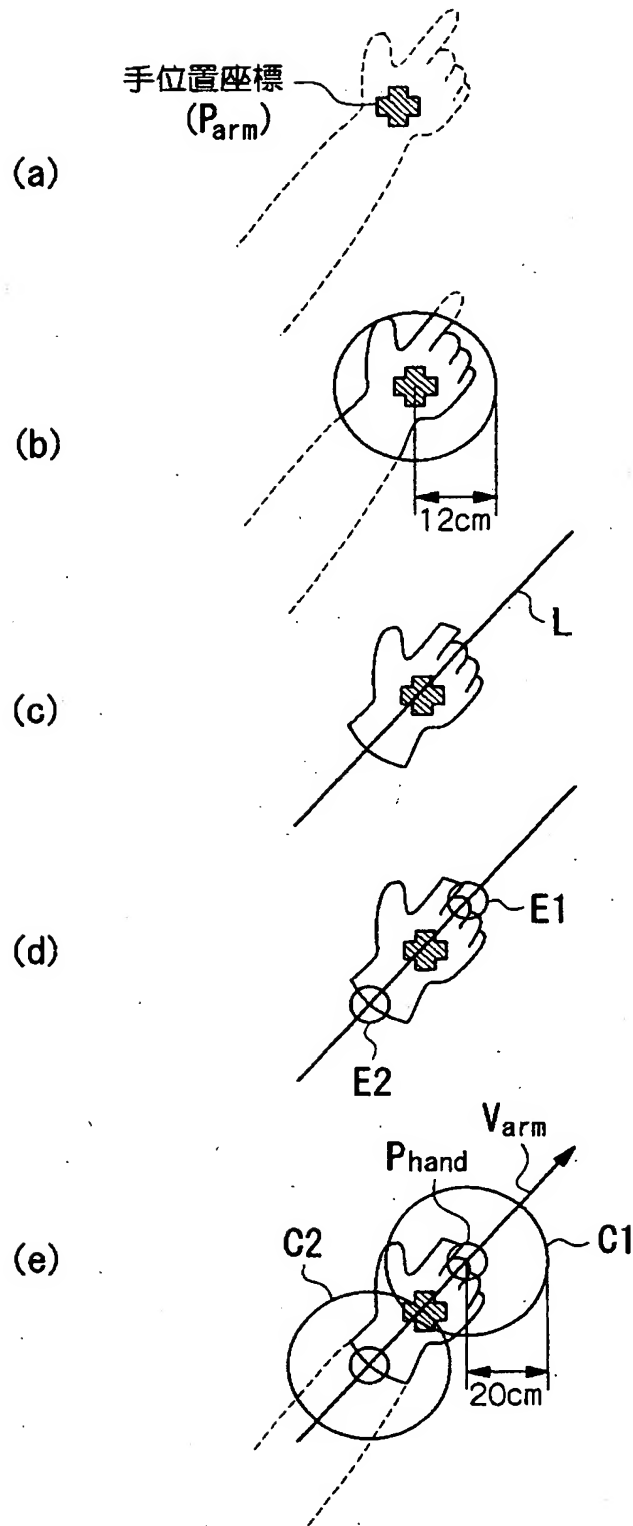
【図9】



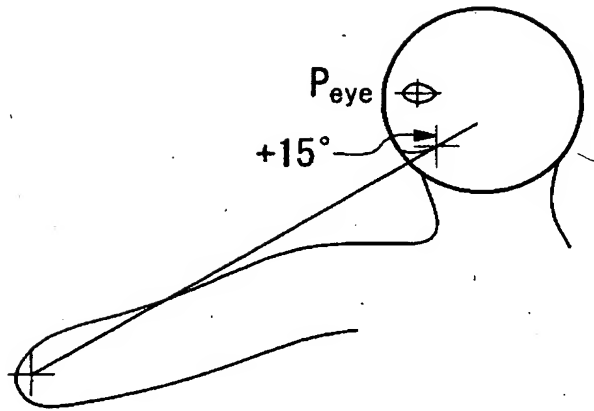
【図10】



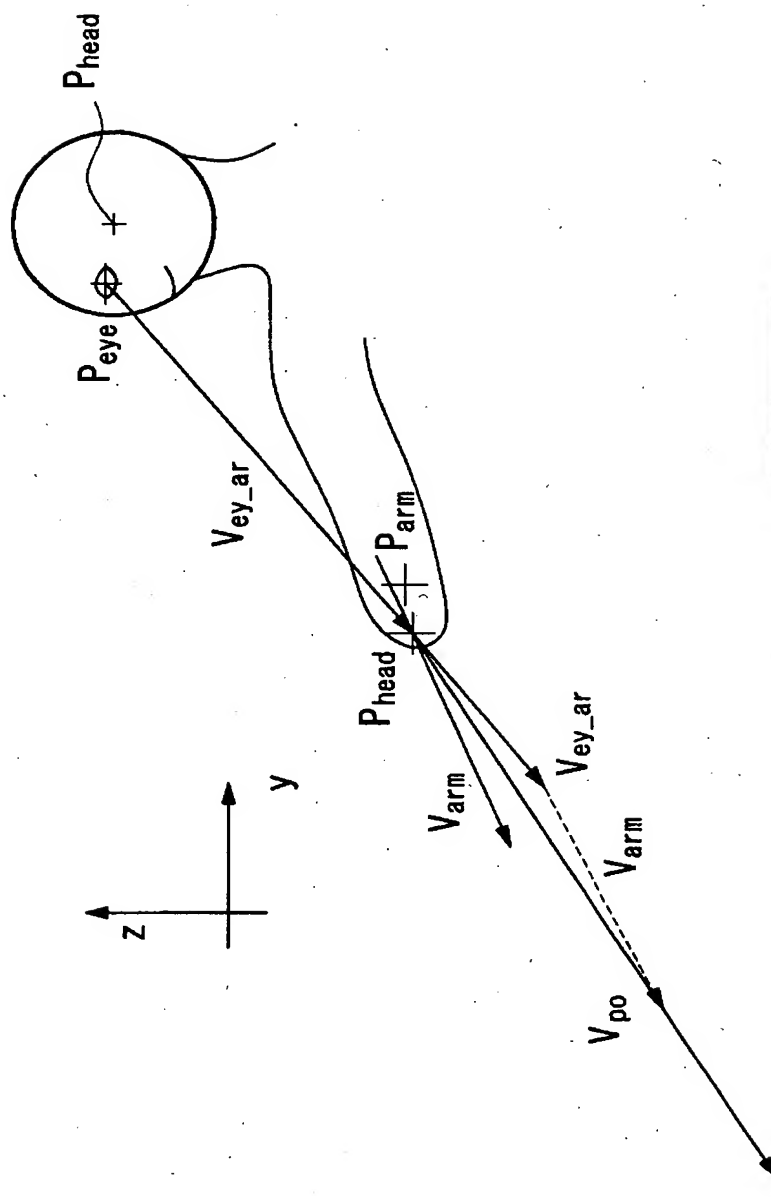
【図 11】



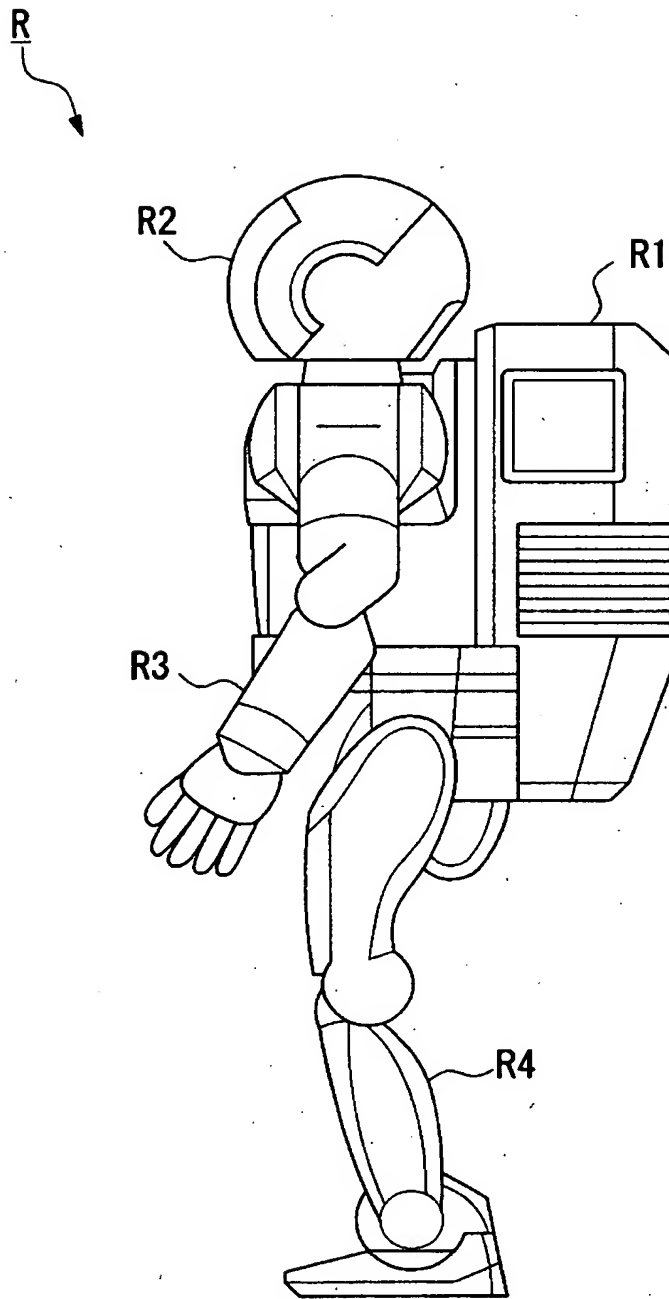
【図 12】



【図13】



【図 14】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 指示する人物が自然な状態で指示動作をすることができるとともに、精度の高い認識を行うことが可能な指示認識装置を提供する。

【解決手段】 得られた画像から周囲に居る人間の姿勢が意味する指示を認識する指示認識装置であって、画像から人間の候補である物体の輪郭を抽出する輪郭抽出手段と、画像中における輪郭内の各画素毎の距離を求める距離計測手段と、輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて人間の手の候補領域を探索する手候補探索手段と、手の候補領域から手の主軸方向を求める主軸算出手段と、手の主軸方向と手の候補領域に基づいて、手先位置を求める手先算出手段と、輪郭と該輪郭の物体までの距離に基づいて人間の頭の位置を求める頭位置算出手段と、手先位置と頭位置とから人間の指差している方向を求める指示方向算出手段とを備える。

【選択図】 図 1

認定・付加情報

特許出願の番号	特願2002-204048
受付番号	50201024605
書類名	特許願
担当官	第一担当上席 0090
作成日	平成14年 7月15日

<認定情報・付加情報>

【特許出願人】

【識別番号】	000005326
【住所又は居所】	東京都港区南青山二丁目1番1号
【氏名又は名称】	本田技研工業株式会社

【代理人】

申請人

【識別番号】	100064908
【住所又は居所】	東京都新宿区高田馬場3丁目23番3号 ORビ ル 志賀国際特許事務所

【氏名又は名称】	志賀 正武
----------	-------

【選任した代理人】

【識別番号】	100108578
【住所又は居所】	東京都新宿区高田馬場3丁目23番3号 ORビ ル 志賀国際特許事務所

【氏名又は名称】	高橋 詔男
----------	-------

【選任した代理人】

【識別番号】	100101465
【住所又は居所】	東京都新宿区高田馬場3丁目23番3号 ORビ ル 志賀国際特許事務所

【氏名又は名称】	青山 正和
----------	-------

【選任した代理人】

【識別番号】	100094400
【住所又は居所】	東京都新宿区高田馬場3丁目23番3号 ORビ ル 志賀国際特許事務所

【氏名又は名称】	鈴木 三義
----------	-------

【選任した代理人】

【識別番号】	100107836
【住所又は居所】	東京都新宿区高田馬場3丁目23番3号 ORビ ル 志賀国際特許事務所

次頁有



認定・付加情報（続き）

【氏名又は名称】	西 和哉
【選任した代理人】	
【識別番号】	100108453
【住所又は居所】	東京都新宿区高田馬場3丁目23番3号 ORビル 志賀国際特許事務所
【氏名又は名称】	村山 靖彦

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000005326]

1. 変更年月日 1990年 9月 6日  
[変更理由] 新規登録  
住 所 東京都港区南青山二丁目1番1号  
氏 名 本田技研工業株式会社